PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

06-098523

(43)Date of publication of application: 08.04.1994

(51)Int.CI.

H02K 37/24 H02K 37/14

(21)Application number : 04-270878

(71)Applicant: SONY CORP

(22)Date of filing:

14.09.1992

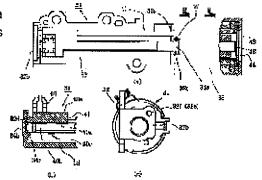
(72)Inventor: NANAE YUUICHI

(54) **STEPPING MOTOR**

(57)Abstract:

PURPOSE: To apply a proper pressure to a shaft and at the same time to maintain the spring performance of a thrust spring properly by welding and fixing an intermediate bearing to a frame.

CONSTITUTION: A resin bearing 34b is lightly press-fitted into a fitting hole 32b provided at a frame 32 and a metal bearing 34a is fitted into a fitting hole 32c. Then, a yoke assembly is laid out at the base edge part side in the axial direction and the metal bearing 34a is inserted into a diameter-reduced part but the opening side of a case body 33 is laid out so that it faces the frame 32 and does not contact a bent piece 32a. Then, the total length from a reference surface to the bent piece 32b is determined with the reception surface of a thrust spring 42 as a reference. Also, aligning with the inner diameter of the innermost periphery surface of a yoke assembly is performed following the inner diameter of a metal bearing 34a and a resin bearing 34b and then the metal bearing 34a is welded and fixed W to the frame 32 in three directions by laser welding positioning it on the aligned axis.



(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平6-98523

(43)公開日 平成6年(1994)4月8日

(51)Int.Cl.⁵

識別記号 庁内整理番号 FΙ

技術表示箇所

H02K 37/24

M 9180-5H

37/14

535 M 9180-5H

X 9180-5H

審査請求 未請求 請求項の数4(全 8 頁)

(21)出願番号

(22)出願日

特願平4-270878

平成 4年(1992) 9月14日

(71)出願人 000002185

ソニー株式会社

東京都品川区北品川6丁目7番35号

(72)発明者 名苗 裕一

東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニ

一株式会社内

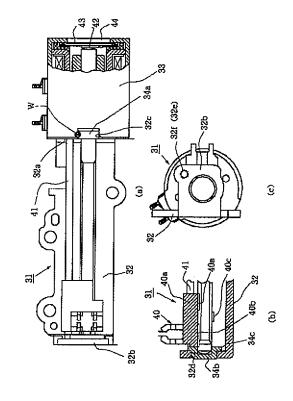
(74)代理人 弁理士 岡▲崎▼ 信太郎 (外1名)

(54) 【発明の名称 】 ステッピングモータ

(57)【要約】

【目的】 簡単かつ安価な組立で、シャフトに適切なス ラスト予圧を負荷することができると共に、バネ性能を 良好に維持することができるステッピングモータを提供 する。

【構成】 ロータ37から上記フレーム32へと延出さ れたシャフト38が上記フレーム32のステータ35側 部に装着された中間軸受34a内に挿通されると共にそ の一端部がスラスト軸受34bに当接されて回転自在に 支承され、その他端部がスラストバネ42に当接されて スラスト予圧が負荷されたステッピングモータ31にお いて、上記中間軸受34aをフレーム32に溶接固定W したものである。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 モータの軸方向に延出されたフレーム と、該フレームの軸方向一端部側に配置された筒体状の ステータと、該ステータ内に配設されたロータと、該口 ータから延出されたシャフトとを備えており、

このシャフトが上記フレームのステータ側部に装着され た中間軸受内に挿通されると共にその一端部がスラスト 軸受に当接されて回転自在に支承され、その他端部がス ラストバネに当接されてスラスト予圧が負荷されたステ ッピングモータにおいて、

上記フレームに中間軸受を溶接固定したことを特徴とす る、ステッピングモータ。

【請求項2】 前記中間軸受が、焼結メタル軸受である ととを特徴とする、請求項1に記載のステッピングモー タ。

【請求項3】 前記溶接が、レーザ溶接であることを特 徴とする、請求項1または請求項2に記載のステッピン グモータ。

【請求項4】 前記ステータがフレームに当接しない構 成としたことを特徴とする、請求項1乃至請求項3のい 20 ーム2には、この連結部11の移動を案内すべく上記シ ずれかに記載のステッピングモータ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明はステッピングモータに係 り、特にロータから延出されたシャフトのスラスト予圧 負荷構造を改良したステッピングモータに関する。

[0002]

【従来の技術】例えば、OA機器やビデオカメラのズー ムレンズ、フォーカスレンズの駆動手段としては、ステ グモータがディジタル信号により位置制御や速度制御を 容易に成し得、かつ安価で小型化も容易であるという特 性を有するからである。

【0003】図9は、従来のPM型ステッピングモータ の一例を示すものである。図示されているように、ステ ッピングモータ1のフレーム2は、当該モータの軸方向 に延出されており、その軸方向断面はコ字状を呈してい る。とのフレーム2の軸方向一端部には、有底筒体状を 呈するケース体3が取り付けられている。

【0004】また、このケース体3内には、円筒体状を(40)ネ14のパネ性能が減退するという問題があった。 呈するヨークアセンブリ4(ステータ)が収納されてい る。このヨークアセンブリ4は、例えば、4組の極歯ヨ ークを樹脂により一体成形して形成されている。そし て、このヨークアセンブリ4には、例えば、2個のコイ ル5a, 5bが形成され、その外周は上記ケース体3に より覆われている。

【0005】さらに、このヨークアセンブリ4内には、 シャフト6の基端部側の外周上にマグネット7が取り付 けられて成るロータ8が配設されている。マグネット7 所定のギャップGが設けられている。従って、上記コイ ル5a, 5bに流す電流を順番に切り換えることによ

り、発生する回転磁界によって上記シャフト6が回転さ れることになる。このシャフト6はロータ8から上記フ レーム2へと延出されており、該シャフト6の延出側外 周部にはリードスクリュー6aが形成されている。そし

てシャフト6は、そのリードスクリュー6aの両端部で 軸受9a,9bにより、回転自在に支承されている。

【0006】 これら軸受9a, 9bは、上記フレーム2 の軸方向両端部に装着されている。上記シャフト6の基 端部側を支承する軸受9aは、円筒体状を呈するメタル 軸受によって形成されている。即ち、上記シャフト6 は、メタル軸受9a内に回転自在に挿通されている。一 方、上記シャフト6の延出端部を支承する軸受9 bは、 ビボット軸受によって形成されている。

【0007】そして、上記シャフト6のリードスクリュ -6aには連結部11のギア部11a, 11bが噛合し ており、当該シャフト6の回転により連結部11が上記 軸方向に移動するようになっている。そして、上記フレ ャフト6に沿ってサブガイド軸12が掛け渡され、その 挿通部がフレーム2に接着固定されている。

【0008】また、上記シャフト6の基端部にはスラス ト受け13が当接され、スラストバネ14を介して押え 板15で上記ケース体3の開□部を閉成することによ り、スラスト予圧がケース体3内で負荷されている。 [0009]

【発明が解決しようとする課題】ところで、従来のステ ッピングモータ1にあっては、上記シャフト6に適切な ッピングモータが採用されている。これは、ステッピン 30 スラスト予圧を負荷するためには、フレーム2,軸受9 a, 9b, ケース体3, ヨークアセンブリ4及びロータ 8等の各部品単位の寸法精度を厳しく設定する必要があ り、その製造・組立コストが増大するという問題があっ た。

> 【0010】また、上記ケース体3内でスラスト受け1 3と押え板15との間に介設されるスラストバネ14の バネ定数を小さく設定し、その変位量を大きく取るとい う対応策もあるが、これによると組立時の据付け性(据 わり)が悪くなり、又、衝撃が加わった時にスラストバ

> 【0011】本発明の目的は、上記課題に鑑み、簡単か つ安価な組立で、シャフトに適切なスラスト予圧を負荷 することができると共に、バネ性能を良好に維持するこ とができるステッピングモータを提供することにある。 [0012]

【課題を解決するための手段】上記目的は、本発明に係 るステッピングモータによれば、モータの軸方向に延出 されたフレームと、このフレームの軸方向一端部側に配 置された筒体状のステータと、該ステータ内に配設され の周囲には、上記ヨークアセンブリ4の内周面との間に 50 たロータと、このロータから延出されたシャフトとを備 10

3

えており、このシャフトが上記フレームのステータ側部 に装着された中間軸受内に挿通されると共にその一端部 がスラスト軸受に当接されて回転自在に支承され、その 他端部がスラストバネに当接されてスラスト予圧が負荷 されたステッピングモータにおいて、上記フレームに中 間軸受を溶接固定したことにより、達成される。

【0013】上記構成において、好ましくは、上記中間 軸受が、焼結メタル軸受からなるものである。

【0014】また、好ましくは、上記溶接が、レーザ溶接にてなされるものである。

【0015】さらに、好ましくは、上記ステータがフレ ームに当接しないように構成されている。

[0016]

【作用】上記構成によれば、上記ロータのシャフトは、スラスト軸受と中間軸受とによって回転自在に支承されている。また、とのシャフトの一端部はスラスト軸受に当接され、その他端部はスラストバネに当接されている。即ち、とのスラストバネによりシャフトにスラスト予圧が負荷される。さらに、中間軸受は上記フレームのステータ側部に装着されており、該中間軸受はフレーム20に溶接固定されている。従って、中間軸受のフレームからのズレが防止され、且つ、上記シャフトの一端部がスラスト軸受に当接されて位置決めされるととにより、組立が簡単になり、シャフトに適切なスラスト予圧が負荷されるものである。

【0017】また、上記中間軸受として焼結メタル軸受を採用すれば、溶接固定が可能になり、そのサイジングも容易になり、組立がより簡単になるものである。

【0018】さらに、上記溶接としてレーザ溶接を採用すれば、微細な部分への精密な溶接が可能になり、且つ、溶接部に与える熱影響や材料変形が少なくなるものである。

【0019】そして、上記ステータはフレームに当接しておらず、該ステータと軸受組立とは縁切りされている。従って、ステータの組立寸法誤差が上記スラストバネに悪影響を与えることはなく、これによっても組立がより簡単になり、シャフトに適切なスラスト予圧が負荷されるものである。

【0020】また、衝撃が加わっても、上記ステータと ンブリ35は、例えば、4組の極歯ヨークのインシュレ 軸受組立とが縁切りされるので、スラストバネには衝撃 40 一夕部を樹脂により一体成形して形成されている。そし 負荷が掛かり難く、バネ性能が良好に維持されるもので て、このヨークアセンブリ35には、例えば、2個のコ ある。 イル36a,36bが形成され、その外周はこれを覆う

[0021]

【実施例】以下、本発明の好適な一実施例を添付図面に基づいて詳細に説明する。尚、以下に述べる実施例は、本発明の好適な具体例であるから、技術的に好ましい種々の限定が付されているが、本発明の範囲は、以下の説明において特に本発明を限定する旨の記載がない限り、これらの態様に限られるものではない。

[0022]図1(a)(b)(c)は、本実施例のP 50 とで、金型K1、K2は、巻線が施されてコイル36

M型ステッピングモータを示すものである。図示されているように、ステッピングモータ31のフレーム32は、当該モータの軸方向がその長手方向となるように延出されている。とのフレーム32は板金を成形したものであり、図2に示されているように、その軸方向断面はコ字状を呈している。そして、とのフレーム32の軸方向両端部に位置された折曲げ片32a、32bには、当該軸方向に芯出しされた装着孔32c、32dがそれぞれ穿設されている。

【0023】上記軸方向基端側に位置する折曲げ片32 aに穿設された装着孔32cには、中間軸受34aが装着されている。この中間軸受34aには、例えば、粉末 冶金法により円筒状に焼結成形したメタル軸受を使用する。このメタル軸受34aは、図1(a)及び図2に示したように、上記フレーム32に溶接固定Wされている。具体的には、メタル軸受34aの外周部と上記装着孔32cの内周部とが、レーザ溶接により溶接固定Wされており、図3に示されているように、メタル軸受34aの外周の三箇所に溶接が施されている。

【0024】一方、上記軸方向基端側に位置する折曲げ 片32bに穿設された装着孔32dには、スラスト軸受 34bが装着されている。とのスラスト軸受34bは、 図1(b)に示したように、例えば、凹状に成形された 樹脂軸受を使用する。この樹脂軸受34bの周縁部には 径方向外方に拡径された鍔部34cが設けられており、 この鍔部34cによって上記装着孔32dから樹脂軸受 34bが抜け出るのを防止するようになっている。

【0025】また、上記フレーム32の折曲げ片32a側には、ケース体33が位置されている。このケース体33は、図4(a)(b)(b)に示されているように、有底円筒体状を呈している。また、ケース体33の底部33aには、取付孔33bが設けられている。この取付孔33bは、後述するロータが通過し得る大きさを有しており、且つ、これに後述する押え板が取り付けられる。

【0026】さらに、上記ケース体33内には、図5に示されているように、円筒体状を呈するヨークアセンブリ35(ステータ)が収納されている。とのヨークアセンブリ35は、例えば、4組の極歯ヨークのインシュレータ部を樹脂により一体成形して形成されている。そして、このヨークアセンブリ35には、例えば、2個のコイル36a、36bが形成され、その外周はこれを覆うように上述したケース体33が接着されている。

【0027】具体的には、ヨークアセンブリ35は図6に示すように成形される。まず、図6(a)に示されているような4組の極歯ヨーク35aに対して、例えば、図6(b)に示されているように金型K1,K2を用いて保持する。金型K1は矢印A方向に開閉し、また金型K2は矢印B方向にスライドするように成っている。これの

a, 36 b と成る部分と、後述するロータ37が挿通さ れることになる内周面部分とに、樹脂注入スペースS 1、S2が得られるように形成されている。そして、と の状態で、アウトサート成形を行う。つまり、所定位置 に設けられた樹脂注入ゲートから樹脂注入スペースS 1, S2に対して樹脂を注入する。とれによって、図6 (c) 及びその拡大縦断面図である図6(d) に示され ているように、樹脂注入スペースSIに形成される樹脂 層は、コイル巻線に対する絶縁層F1として形成され る。一方、樹脂注入スペースS2に形成される樹脂層 は、ヨークアセンブリ35の最内周面F2として形成さ れる。このようにアウトサート成形が施された後、図6 (e) (f) に平面図及び断面図に示されているように 端子ピンPTを圧入してヨークアセンブリ35が完成さ れる。

【0028】その後、巻線が施されて、図7に示されて いるように、上記コイル36a、36bが形成されると とになる。とのヨークアセンブリ35の軸方向一内周縁 部には、樹脂によって縮径部35bが形成されている。 との縮径部35bの内径d1は、上記メタル軸受34a 20 移動させるものである。 の外径d2と略一致するように形成されている。尚、ヨ ークアセンブリ35は、図1(a)に示したように、上 記ケース体33の開口部側がフレーム32に臨むよう に、且つ、該ヨークアセンブリ35が上記折曲げ片32 aに当接しないように配置される。

【0029】そして、とのヨークアセンブリ35内に は、ロータ37が配設されている。このロータ37は、 シャフト38の基端部側の外周上に複数のマグネット3 9を取り付けて形成されている。具体的には、図8 端部側に、2個の円筒状マグネット39が軸方向に所定 間隔を隔てて芯出し・高さ決めされた後接着固定され、 12極着磁されている。一方、とのシャフト38の延出 端部は、例えば、切削加工等により、球面等の曲率面R を有するように形成されている。また、このシャフト3 8の延出端部の外径は、上記樹脂軸受34bの内径と略 一致するように形成されている。

【0030】上記マグネット39の周囲には、上記ヨー クアセンブリ35の内周面との間に所定のギャップGが 設けられている。従って、上記コイル36a、36bに 40 ており、これによりその外周部が覆われている。 流す電流を順番に切り換えることにより、発生する回転 磁界によって上記シャフト38が回転されることにな る。

【0031】そして、とのシャフト38はロータ37か ら上記フレーム32へと延出されており、該シャフト3 8の延出側外周部にはリードスクリュー38aが形成さ れている。そしてシャフト38は、そのリードスクリュ -38aの両端部で上記メタル軸受34aと樹脂軸受3 4 b により、回転自在に支承されている。

ドスクリュー38aが形成されており、このリードスク リュー38aには連結部40のギア部40a, 40bが 噛合している。そして、上記フレーム32には、シャフ ト38と平行にサブガイド軸41が挿通されて掛け渡さ れている。このサブガイド軸41は、フレーム32に設 けられている孔部32e, 32f に軽圧入され、接着剤 により固定されている。また、このサブガイド軸41 は、上記連結部40に挿通されている。従って、シャフ ト38の回転に伴って、連結部40はサブガイド軸41 10 に沿って案内され、軸方向にリードスクリュー38a上 をスライド移動されることになる。尚、図1中40 c は、ギヤ部40a、40bとリードスクリュー38aの 噛合状態を良好に保つために取り付けられているバネ材 である。

【0033】上記連結部40は、ステッピングモータ3 1によって駆動される可動部と連結される部分である。 **例えば、ビデオカメラに本実施例のステッピングモータ** 31が装備される場合には、この連結部40にレンズホ ルダーが連結され、ズームレンズやフォーカスレンズを

【0034】さらに、上記シャフト36の基端部には、 図l(a)に示したように、スラストバネ42が当接さ れ、スラスト受け43を介して押え板44で上記ケース 体33の取付孔33bを閉成することにより、スラスト 予圧がケース体33内で負荷されている。

【0035】次に、上記実施例のステッピングモータの 組立手順を説明しながら、その作用を述べる。まず、図 1 (b) に示したように、上記フレーム32に穿設され た装着孔32d内に、樹脂軸受34bを軽圧入する。ま (a)(b)に示されているように、シャフト38の基 30 た、図2に示したように、上記フレーム32に穿設され た装着孔32c内に、メタル軸受34aを装着する。

> 【0036】次に、ヨークアセンブリ35を上記フレー ム32の軸方向基端部側に配置し、該ヨークアセンブリ 35の縮径部35b内に上記メタル軸受34aを挿入す る。との時、ヨークアセンブリ35は、図1(a)に示 したように、上記ケース体33の開口部側がフレーム3 2に臨むように、且つ、該ヨークアセンブリ35が上記 折曲げ片32aに当接しないように配置される。尚、ヨ ークアセンブリ35には、予めケース体33が接着され

【0037】そして、図5に示したように、スラストバ ネ42の受面Xを基準とし、この基準面Bから上記フレ ーム32の折曲げ片32bまでの全長Lを定める。ま た、上記メタル軸受34a及び樹脂軸受34bの内径D 1, D2を基準とし、上記ヨークアセンブリ35の最内 周面F2の内径D3と芯出しを行い、これらが同軸上に 位置するように設定する。この状態で、図1(a)及び 図3に示したように、上記フレーム32にメタル軸受3 4 a を三方向からレーザ溶接により溶接固定Wする。 C 【0032】また、上記シャフト38の延出側にはリー 50 のようにレーザ溶接を使用すれば、微細な部分に精密な

8

溶接を行うことができ、且つ、溶接部に与える熱影響や 材料変形を少なくすることができる。また、本実施例は 中間軸受34aとして焼結メタル軸受を使用しているの で、溶接固定を行うことができ、そのサイジングも容易 で、組立をより簡単に行うことができるものである。

【0038】その後、ヨークアセンブリ35内に、ケース体33の取付孔33bを通過させてロータ37を配置する。このロータ37のシャフト38は上記メタル軸受34aに挿通され、その延出端部は上記樹脂軸受34bに当接される。従って、上記フレーム32の折曲げ片3 102a、32bにそれぞれ装着されたメタル軸受34a、樹脂軸受34bが、上記シャフト38に形成されたリードスクリュー38aの両端部を回転自在に支承するととになる。尚、上記シャフト38の延出端部は球面等の曲率面Rを有するように形成されているので、該曲率面Rが上記スラストバネ43と接触することになり、上記シャフトの回転が円滑になるものである。

[0039]次に、上記シャフト36の基端部に、図1 (a)に示したように、スラストバネ42が当接させ、スラスト受け43を介して押え板44で上記ケース体3 20 3の取付孔33bを閉成する。即ち、とのスラストバネ42により、ケース体33内でシャフト38にスラスト予圧が負荷される。

【0040】また、上記サブガイド軸41を連結部40 に挿通させながら上記フレーム32に挿通させ、その挿通部をフレーム32に接着固定する。また、連結部40のギア部40a,40bを上記シャフト38のリードスクリュー38aに噛合させて上記ステッピングモータ31が完成する。尚、リードスクリュー38aには、グリースを塗布する。

【0041】上述したように、フレーム32にメタル軸受34aを溶接固定Wすることにより、メタル軸受34aのフレーム32からのズレが防止され、且つ、上記シャフト32の一端部が樹脂軸受34bに当接されて位置決めされることにより、組立が簡単になり、シャフト38に適切なスラスト予圧が負荷されるものである。

【0042】さらに、上記ヨークアセンブリ35は上記フレーム32の折曲げ片32aに当接しておらず、該ヨークアセンブリ35と軸受組立とは縁切りされている。従って、ヨークアセンブリ35の組立寸法誤差が上記ス 40ラストバネ42に悪影響を与えることはなく、これによっても組立がより簡単にすることができる。従って、シャフトに適切なスラスト予圧を負荷することができ、スラスト予圧のバラツキがなく、低損失で安定した回転を得ることができる。また、例え衝撃が加わっても、上記ヨークアセンブリ35と軸受組立とが縁切りされているので、スラストバネ42には衝撃負荷が掛かり難いの

で、スラストバネのバネ性能を良好に維持することがで きるものである。

[0043]

【発明の効果】以上述べたように、本発明に係るステッピングモータによれば、組立が簡単かつ安価であり、シャフトへの適切なスラスト予圧の負荷を容易に行うことができ、これにより低損失で安定した回転を得ることができる。また、スラストバネのバネ性能を良好に維持することができる。

10 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明に係るステッピングモータの一実施例を示し、(a)はその一部破断平面図、(b)はその要部縦断面図、(c)はその左側面図。

【図2】本実施例のステッピングモータのフレームに中間軸受を装着した状態を示す縦断面図。

[図3] 本実施例のステッピングモータの中間軸受とフレームとの溶接状況を示す説明図。

【図4】本実施例のステッピングモータのケースを示し、(a)はその左側面図、(b)はその正面図、

(c)はその右側面図。

【図5】本実施例のステッピングモータの部品位置決め 状態を示す縦断面図。

【図6】本実施例のステッピングモータのヨークアセンブリの成形方法及び構造を示し、(a)は4組の極歯ヨークの分解斜視図、(b)は金型による保持状態の縦断面図、(c)は樹脂層成形状態の斜視図、(d)樹脂層成形状態の拡大縦断面図、(e)は完成したヨークアセンブリの平面図、(f)は完成したヨークアセンブリの縦断面図。

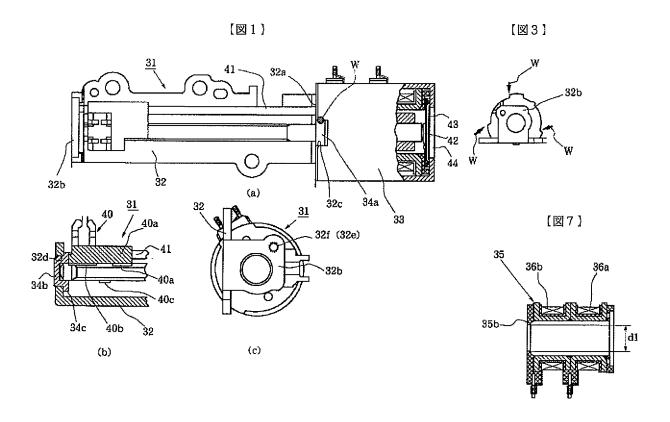
30 【図7】本実施例のステッピングモータのヨークアセン ブリのコイル取付状態を示す縦断面図。

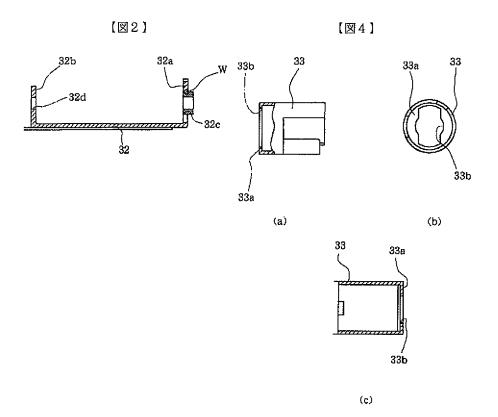
【図8】本実施例のステッピングモータのロータを示し、(a)はその縦断面図、(b)はその斜視図。

【図9】従来のステッピングモータの一例を示す縦断面図。

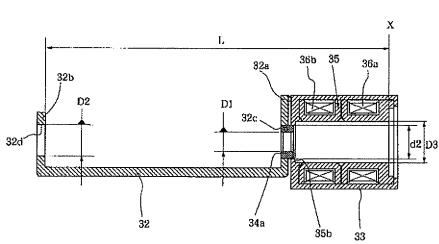
【符号の説明】

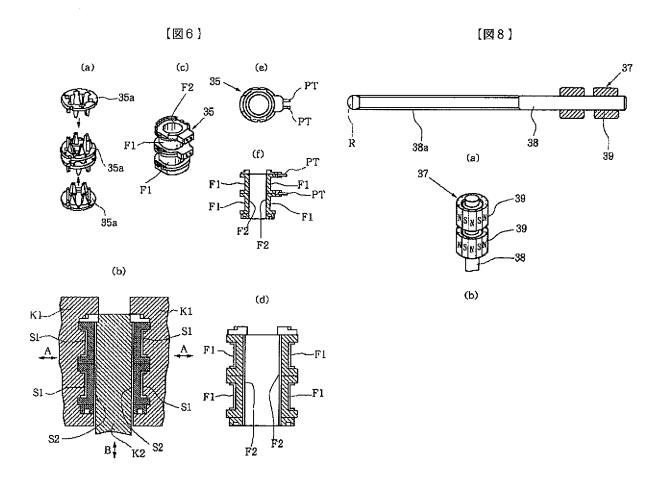
| 3 1 | ステッピングモータ |
|------|-----------------|
| 3 2 | フレーム |
| 3 3 | ケース体 |
| 34 a | 中間軸受(メタル軸受) |
| 34 b | スラスト軸受(樹脂軸受) |
| 3 5 | ヨークアセンブリ (ステータ) |
| 3 7 | ロータ |
| 3 8 | シャフト |
| 42 | スラストバネ |
| W | 溶接固定 |





[図5]





[図9]

